Retos avanzados con micro:bit

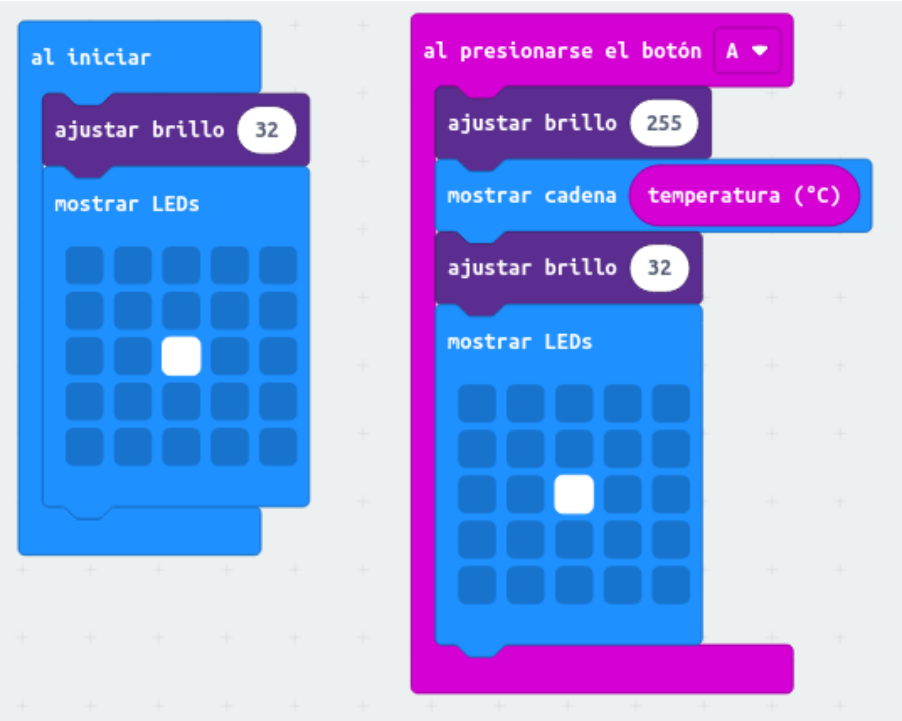
- Mejorando el termómetro
- Aprender con un led la diferencia entre analógico y digital
- Bloques de entradas: sonómetro, magnetómetro y acelerómetro con una sola línea de código
- Nivel de burbuja usando el giroscopio
- Lectura puerto USB por MakeCode o Coolterm
- BLUETOOTH un poco de teoría
- BLUETOOTH extensión en Makecode

Copyright 2026

Mejorando el termómetro

Programación del termómetro

El siguiente programa proporcionará el valor numérico de la **temperatura ambiente en grados Celsius** cada vez que se pulse el **botón A**. La variable **temperatura (ºC)** se encuentra disponible en el menú **Entrada**.



El evento **al iniciar** comienza encendiendo un punto de la matriz de LED a modo de **piloto de funcionamiento.** El brillo de la pantalla se ajusta a un valor bajo para conseguir un **bajo consumo de energía**.

Por otro lado, **cada vez que se pulse el botón A**, ocurrirá un evento del tipo **al presionarse el botón A** que subirá el brillo de la pantalla al máximo (255) y mostrará la temperatura mediante una cadena de texto deslizante, para volver más tarde a dejar encendido el piloto de funcionamiento a bajo brillo.

> **La temperatura indicada será algo superior a la ambiental**. Esto ocurre porque el sensor de temperatura se encuentra en el microprocesador y éste se calienta ligeramente

> cuando la placa está en funcionamiento. Martínez de Carvajal (2019) establece el error medio en 3ºC, por lo que habrá que restar 3 al valor mostrado en pantalla para obtener la temperatura real. La **manipulación de la placa con los dedos** también contribuye al calentamiento y al error en la medida de la temperatura.

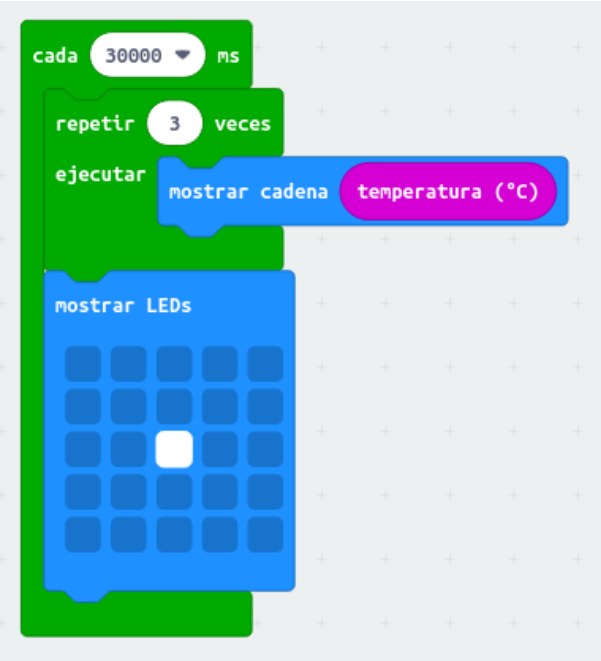
Podemos añadir un **evento de tiempo** para que el termómetro muestre la temperatura cada cierto tiempo. Para ello debemos usar el evento **cada ms**, dentro del menú **Bucles**.



Cada 30000 ms, o cada **30 segundos**, el programa mostrará la temperatura aunque no haya sido pulsado el botón A. Dentro del bucle de tiempo no se sube el brillo, así que los dígitos se mostrarán con bajo brillo para ahorrar batería.

Es posible mejorar un poco más el programa haciendo que micro:bit muestre tres veces la temperatura cada 30 segundos. Podríamos repetir sin más la sentencia **mostrar cadena temperatura (ºC)** tres veces dentro del bucle de tiempo, pero en su lugar vamos a usar un bucle del tipo **repetir veces** , que también se encuentra en el menú **Bucles**.

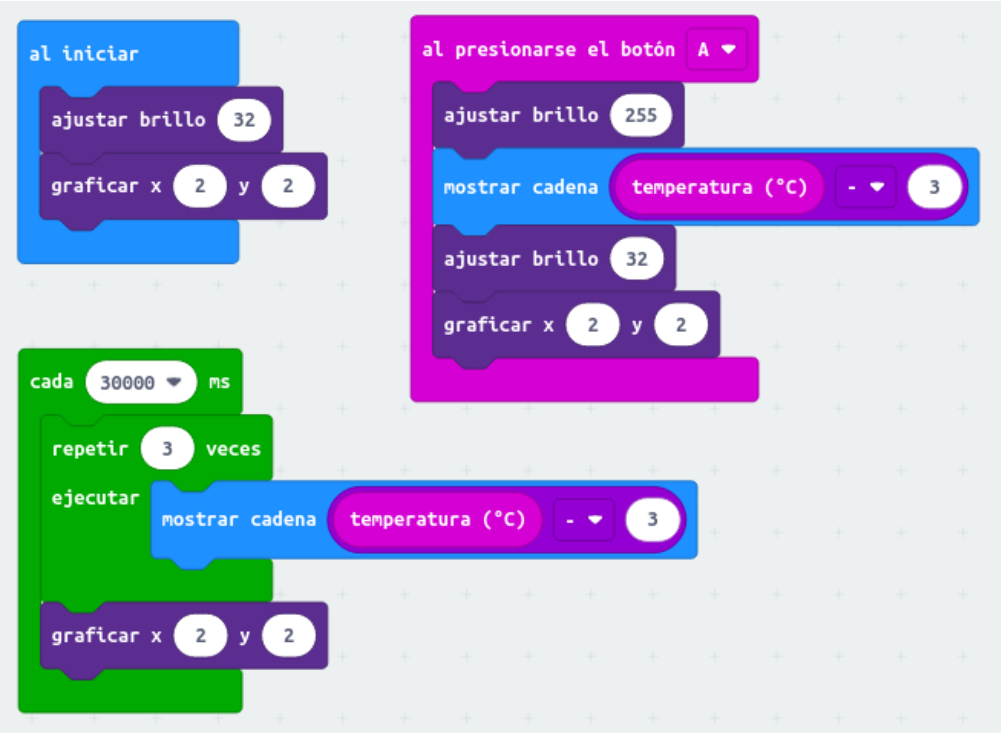
Copyright 2026



Nótese que el programa ejecuta un bucle cada 30 segundos, y que dentro de ese bucle se ejecuta otro bucle que muestra la temperatura tres veces seguidas. Al hecho de introducir un bucle dentro de otro se le llama **anidar bucles**.

Mejorando la lectura del sensor de temperatura

Para corregir el error de 3 grados Celsius en la lectura del sensor, bastará con restar 3 al valor de la variable **temperatura (ºC)**. El menú **Matemática** contiene bloques para realizar operaciones aritméticas. Si se usa el bloque de resta **-** dentro de los bloques **mostrar cadena** resulta sencillo realizar la corección necesaria. El código del termómetro completo quedará:

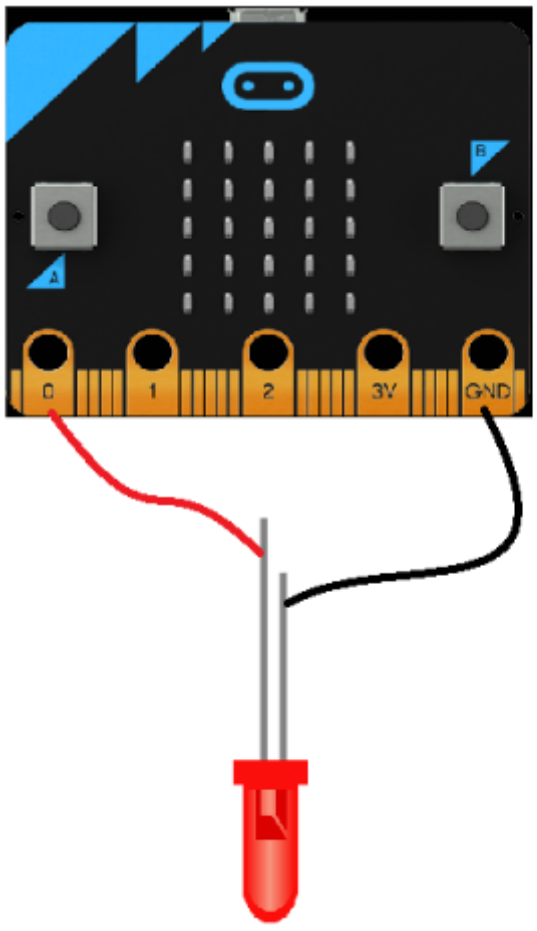


Los dos bloques **mostrar LED** han sido sustituidos por dos bloques **graficar x y** para conseguir que el código sea algo más compacto.

Copyright 2026

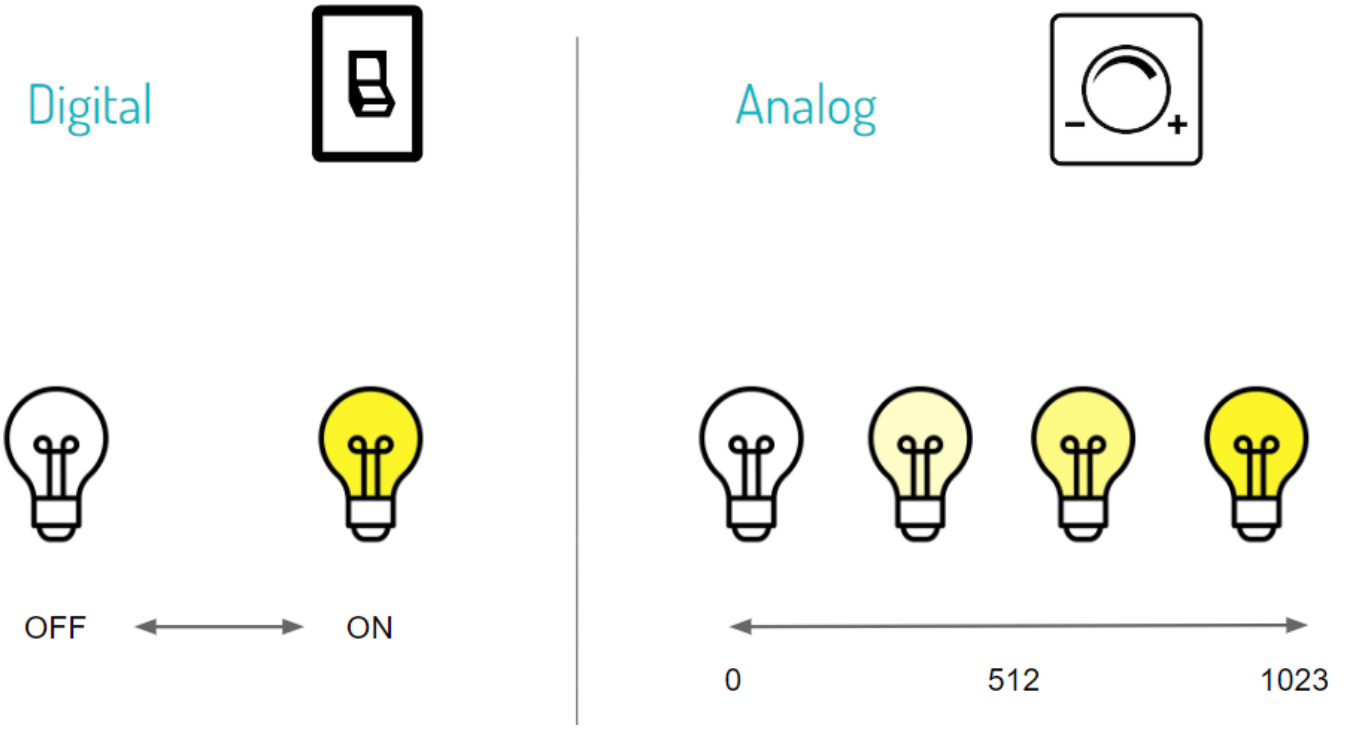
Aprender con un led la diferencia entre analógico y digital

Vamos a conectar un led, el pin corto (-) al GND y el otro al pin0



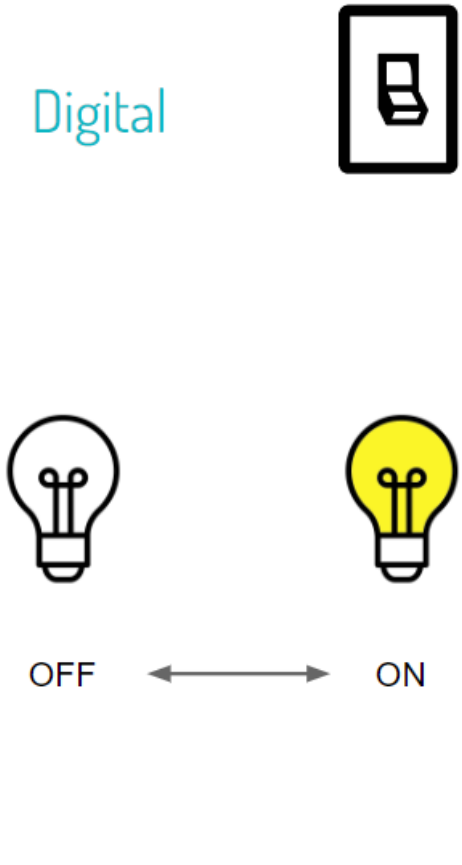
Ulrich Pedersen Dah & Ture Reimer-Mattesen Center for Underisningsmidler CPU

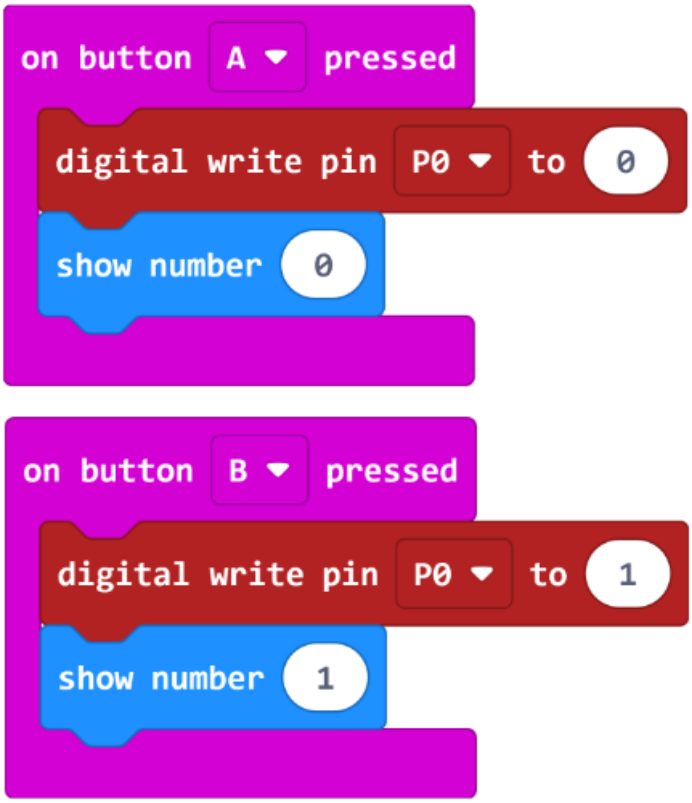
Vamos a ver la diferencia entre estos dos métodos de encender y apagar la luz



Ulrich Pedersen Dah & Ture Reimer-Mattesen Center for Underisningsmidler CPU

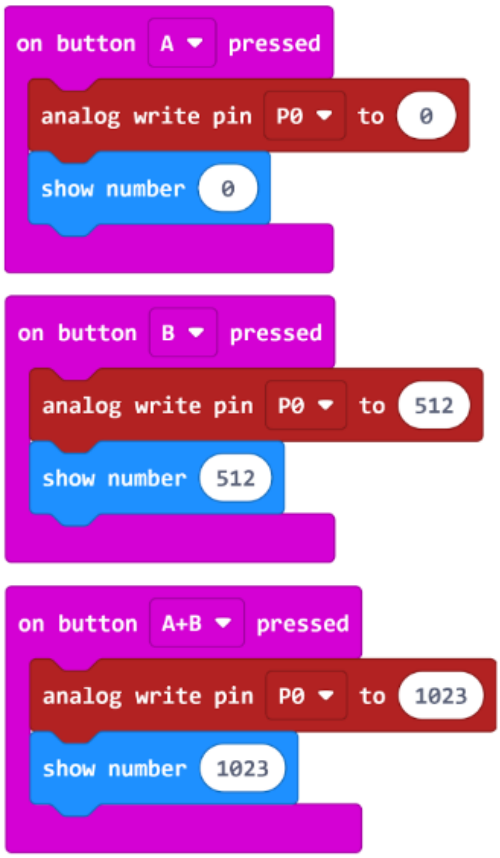
El programa en digital es sencillo

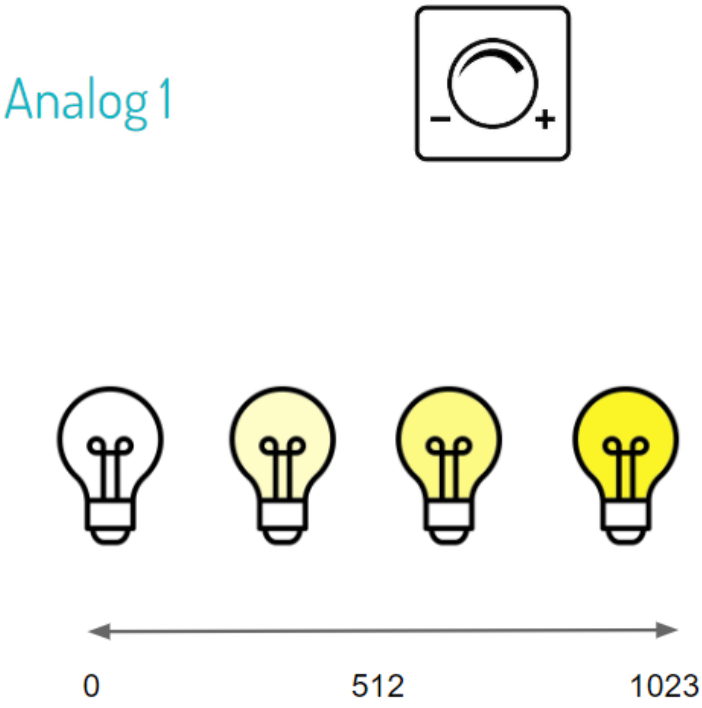




Ulrich Pedersen Dah & Ture Reimer-Mattesen Center for Underisningsmidler CPU

Y el programa en analógico





Ulrich Pedersen Dah & Ture Reimer-Mattesen Center for Underisningsmidler CPU

Copyright 2026

Bloques de entradas: sonómetro, magnetómetro y acelerómetro con una sola línea de código

Sensor de sonido

Para usar los sensores integrados de micro:bit no es necesario cargar ni inicializar bibliotecas de código. Las medidas de los sensores se encuentran disponibles en el menú **Entrada** en forma de **variables**. En el lenguaje de bloques las variables se representan mediante rectángulos de extremos redondeados.

La versión 2 de micro:bit dispone de un **micrófono** que además de grabar sonidos puede medir el nivel de ruido. La **variable nivel de sonido** nos dará lecturas entre 0 (nivel mínimo de sonido) y 255 (nivel máximo). Estos niveles no se corresponden con ninguna unidad física, como el dB por ejemplo, y deben usarse con fines comparativos.

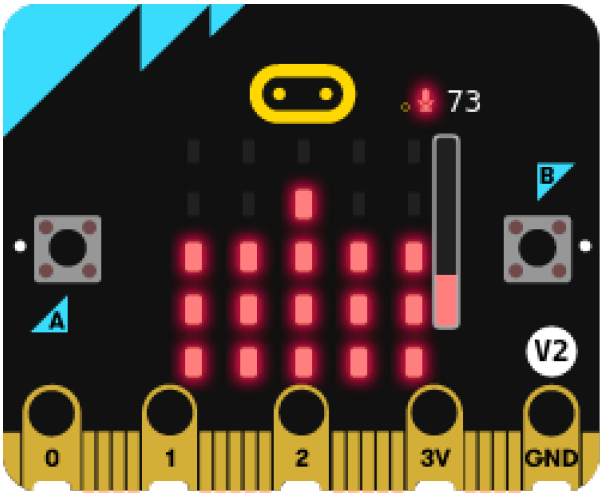
> La razón de que algunos sensores de micro:bit proporcionen medidas entre 0 y 255, es que con un byte (8 bits) sólo se pueden representar $2^8 = 256$ números distintos, es decir, el 0 y los 255 primeros números naturales.

El bloque **plot bar graph of** del menú **LED** permite construir un sencillo medidor de sonido ambiente. Como 255 es un valor muy alto de intensidad de sonido, ajustamos el rango de medida de la barra, **up to**, a la mitad, es decir, a 128. Así la barra reflejará mejor el sonido de una voz o el sonido ambiental normal.

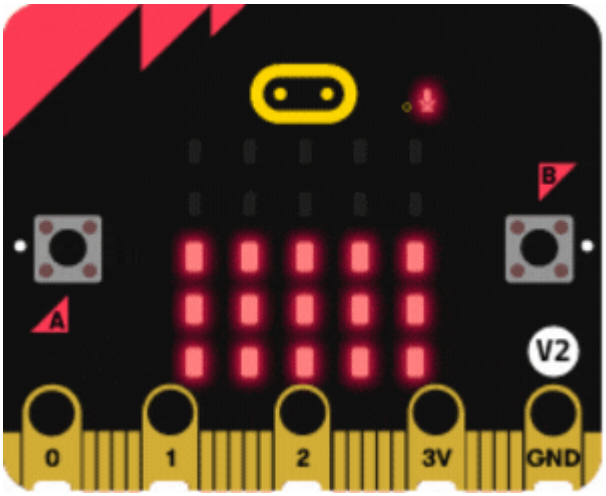
Copyright 2026



La variable **nivel de sonido** debe arrastrarse desde el menú **Entrada**. En el momento en el que la variable haya sido introducida en el programa, el simulador de micro:bit cambiará, mostrando una **barra ajustable** que simulará el nivel de sonido captado por el micrófono. El valor numérico del nivel de sonido simulado también será mostrado al lado del **LED** del micrófono.



Tras descargar el programa en la placa real, la matriz de LED representará continuamente el sonido recogido por el micrófono en forma de barra vertical. El **LED del micrófono** iluminado indicará que micro:bit está captando sonido.



Una tarjeta micro:bit ejecutando este programa puede agotar un par de pilas alcalinas IEC R03 (AAA) en unas 40 horas (Frost 2018). Para **ahorrar energía** y prolongar la autonomía del medidor podemos reducir tanto el **brillo de la pantalla** como el **número de medidas por segundo** que realiza el sensor. Para conseguir esto último introduciremos en el bucle **para siempre** un bloque **pausa (ms)**. Si el bloque se ajusta a 100 ms, el sensor sólo realizará 10 mediciones del nivel de sonido cada segundo.



Magnetómetro y acelerómetro

Con una mínima modificación, el código anterior puede usarse para monitorizar aquellas **magnitudes que puedan variar rápidamente**. Por ejemplo, podemos usar el sensor integrado de campo magnético (magnetómetro) para medir el campo magnético de la Tierra, el de una imán o el de una masa de hierro.

Podemos acceder al sensor mediante la variable **fuerza magnética (µT)**, que proporciona la **inducción magnética** medida en **microtesla**. Al cargar el programa, micro:bit comenzará a medir el campo magnético terrestre que varía, según la localización, entre 25 y 65 µT. Nótese que el magnetómetro no limita sus medidas al valor de 255.



Otra medida interesante es la de la **aceleración de la placa**. La variable de acceso al acelerómetro se llama **aceleración (mg)** y proporciona las aceleraciones medidas en milésimas de g. Cuando la placa esté en reposo medirá la **aceleración de la gravedad terrestre**, que es

de 1 g. Los movimientos bruscos de la placa en cualquier dirección deberían alterar el valor medido.



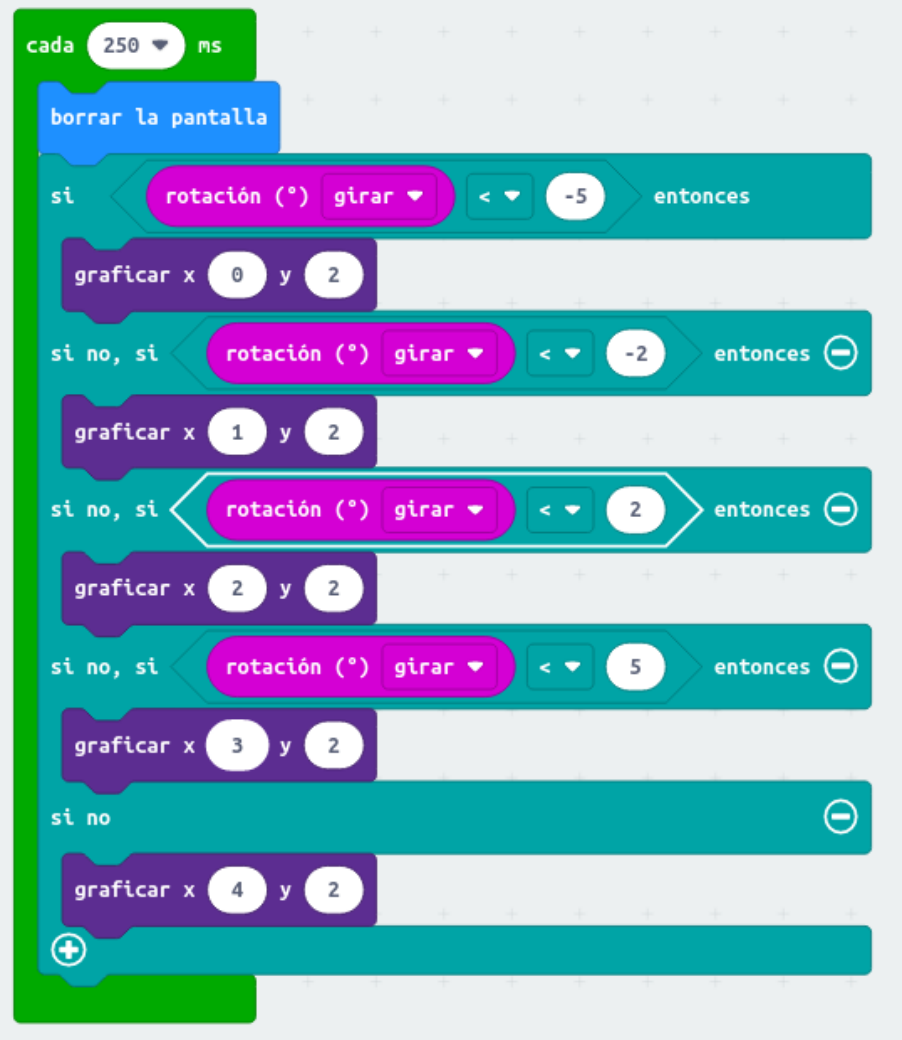
Nivel de burbuja usando el giroscopio

Mediante el **sensor de fuerza**, micro:bit puede determinar para cada uno de los tres ejes coordenados las proyecciones de la aceleración de la gravedad y, a partir de ellas, el **giro de la placa** con respecto al plano horizontal.

Vamos a usar la medida del giro de la placa para programar un sencillo nivel de burbuja. La burbuja será un punto luminoso en la pantalla **LED** de micro:bit. Cuando el punto se encuentre en el centro de la pantalla, cuyas coordenadas son (2,2), micro:bit estará nivelado. Si micro:bit está desnivelado hacia la izquierda o hacia la derecha, el punto se dibujará desplazado en esas direcciones.

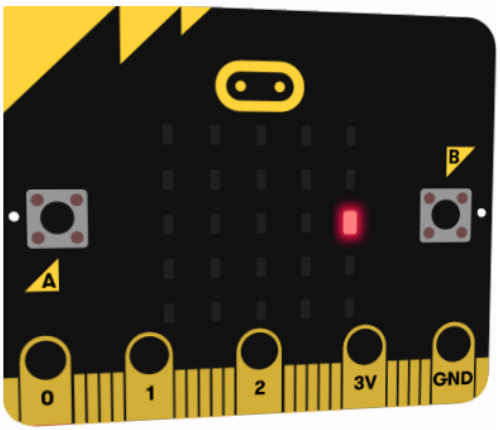
Copyright 2026

La estructura del código, compuesto por múltiples sentencias condicionales, es muy similar al de la brújula analógica presentada en el apartado anterior.



El código consta de **un único evento temporal** dentro del cual se evalúa el giro de la placa cada 250 ms y que, en función del ángulo de inclinación, enciende el punto correspondiente. Por ejemplo, si la placa se inclina hacia la izquierda con una rotación inferior a -5º, se encenderá el punto situado más a la izquierda, cuyas coordenadas son (0,2). En caso contrario, si la placa está incilinada hacia la izquierda menos de -2º, se encenderá el siguiente punto, de coordenadas (1.2), y así sucesivamente.

Copyright 2026



Copyright 2026

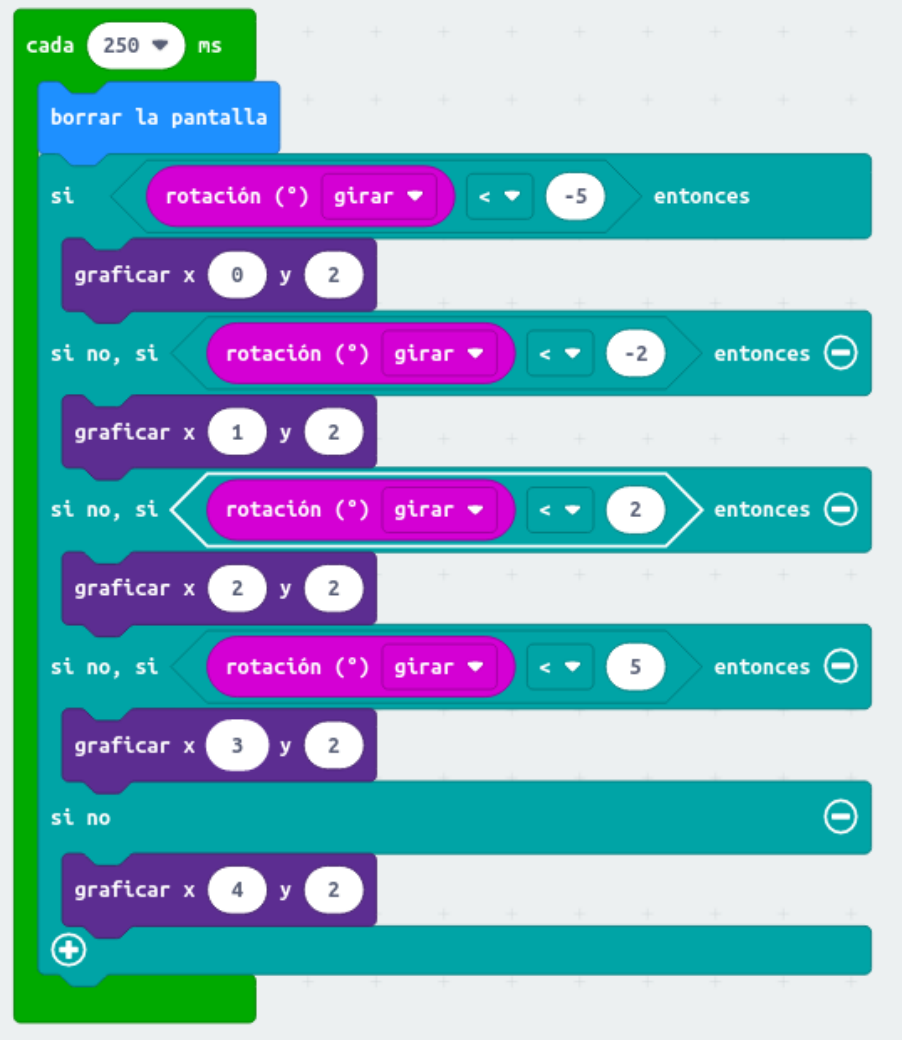
Lectura puerto USB por MakeCode o Coolterm

Mediante el **sensor de fuerza**, micro:bit puede determinar para cada uno de los tres ejes coordenados las proyecciones de la aceleración de la gravedad y, a partir de ellas, el **giro de la placa** con respecto al plano horizontal.

Vamos a usar la medida del giro de la placa para programar un sencillo nivel de burbuja. La burbuja será un punto luminoso en la pantalla **LED** de micro:bit. Cuando el punto se encuentre en el centro de la pantalla, cuyas coordenadas son (2,2), micro:bit estará nivelado. Si micro:bit está desnivelado hacia la izquierda o hacia la derecha, el punto se dibujará desplazado en esas direcciones.

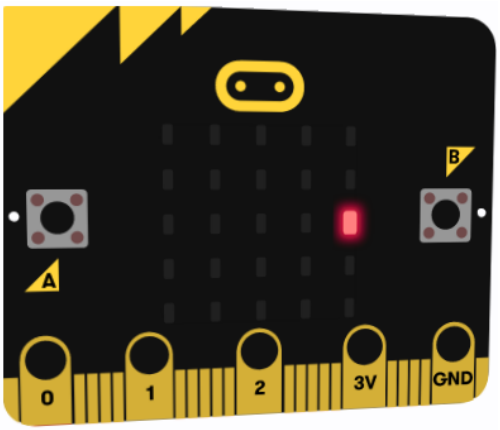
Copyright 2026

La estructura del código, compuesto por múltiples sentencias condicionales, es muy similar al de la brújula analógica presentada en el apartado anterior.



El código consta de **un único evento temporal** dentro del cual se evalúa el giro de la placa cada 250 ms y que, en función del ángulo de inclinación, enciende el punto correspondiente. Por ejemplo, si la placa se inclina hacia la izquierda con una rotación inferior a -5º, se encenderá el punto situado más a la izquierda, cuyas coordenadas son (0,2). En caso contrario, si la placa está incilinada hacia la izquierda menos de -2º, se encenderá el siguiente punto, de coordenadas (1.2), y así sucesivamente.

Copyright 2026



Copyright 2026

BLUETOOTH un poco de teoría

ONDAS

Una onda es una señal que se propaga por un medio. Por ejemplo el sonido, que es una onda mecánica que viaja usando el aire o cualquier otro material. Pero en el caso de las señales eléctricas pueden ser enviadas por el cable o a través del vacío (no necesitan un medio para transmitirse).

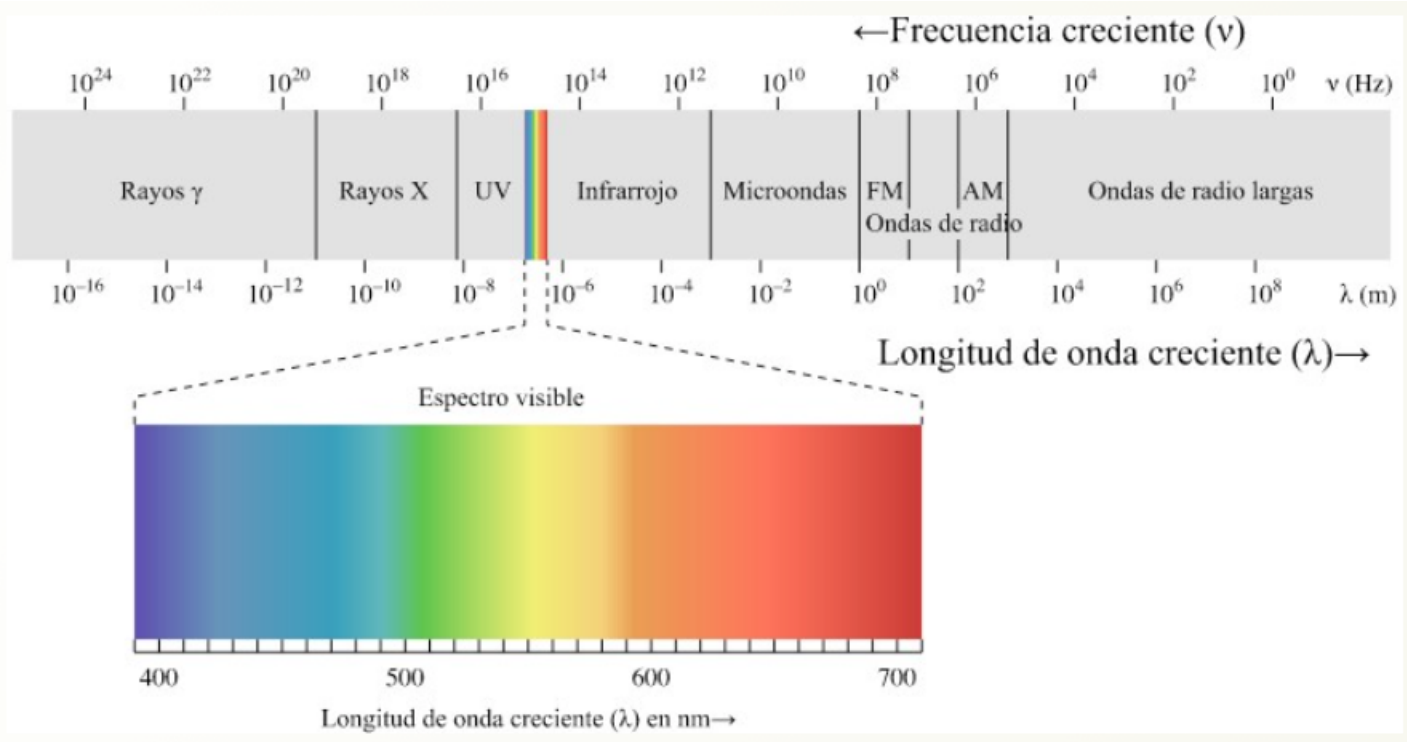
Dependen de 3 parámetros principalmente:

- **Amplitud:** altura máxima de la onda. Hablando de sonido representaría el volumen. Si nos referimos a una onda eléctrica estaríamos representando normalmente el voltaje.
- **Longitud de onda λ:** distancia entre el primer y último punto de un ciclo de la onda (que normalmente se repite en el tiempo).
- **Frecuencia f :** Número de veces que la onda repite su ciclo en 1 segundo (se mide en hertzios).
- **Periodo T** es simplemente es la inversa de la frecuencia. T=1/f

La relación entre ellas es muy fácil pues las ondas electromagnéticas viajan a la velocidad de la luz c y si velocidad es espacio/tiempo luego c = λ/T luego **c= λ*f**

Dentro del espectro electromagnético encontramos diferentes tipos de señales dependiendo de las características de su onda.

Copyright 2026



TRANSMISIÓN INALÁMBRICA: BLUETOOTH.

- Hoy en día, este grupo está formado por miles de empresas y se utiliza no sólo para teléfonos sino para cientos de dispositivos.
- Bluetooth es una red inalámbrica de corto alcance pensada para conectar pares de dispositivos y crear una pequeña red punto a punto, (sólo 2 dispositivos).
- Utiliza una parte del espectro electromagnético llamado "**Banda ISM**", reservado para fines no comerciales de la industria, área científica y medicina. Dentro de esta banda también se encuentran todas las redes WIFI que usamos a diario. En concreto funcionan a 2,4GHz. (Un G son 10^9) luego entre FM y Microondas.

> **¿Sabias que?**
> Su curioso nombre viene de un antiguo rey Noruego y Danés, y su símbolo, de las antiguas ruinas que representan ese mismo nombre.

Hay 3 clases de bluetooth que nos indican la máxima potencia a la que emiten y por tanto la distancia máxima que podrán alcanzar:

Copyright 2026

CLASE	POTENCIA	DISTANCIA
Clase 1	100 mW	100 m
Clase 2	2,5 mW	10 m
Clase 3	1 mW	1 m

También es muy importante la velocidad a la que pueden enviarse los datos con este protocolo:

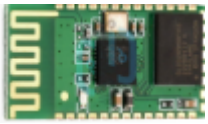
Versión	Velocidad
1.2	1 Mbps
2	3 Mbps
3	24 Mbps
4	24 Mbps

> Mbps : Mega Bits por segundo. MBps: Mega Bytes por segundo.
> kb = 1.024 b M = 1.024 k G = 1.024 M

¿Te atreves a calcularlo …. ?

¿Cuántos ciclos por segundo tendrán las ondas que están en la **Banda ISM?** ¿Cuál es la longitud de onda?

Solución
a) f = 2.4G
b) λ=c/f= 12.5cm o sea, las antenas tendrían que ser de esta longitud. Hay muchos trucos para reducirla, una de ellas es la forma de serpiente que puedes ver en el HC-06



¿Te atreves a calcularlo…?

¿A qué distancia y cuanto tiempo tardarían en enviarse los siguientes archivos por Bluetooth?

1. Un vídeo de 7Mb usando versión 2 clase 2
2. Una imagen de 2.5Mb usando versión 3 clase 1
3. Un archivo de texto de 240KB usando versión 1.2 clase 1

Solución
1) 7Mb / 3Mbs = 2.3 seg.
2) 2.5Mb / 24Mbs = 0.1 seg.
3) 240 kB 8b/B = 1.920 kb 1.920 kb / 1.024 = 1.875 Mb 1.875Mb / 1Mbs = 1.875 seg.

¿Bluetooth clásico o Bluetooth Low Energy = BLE?

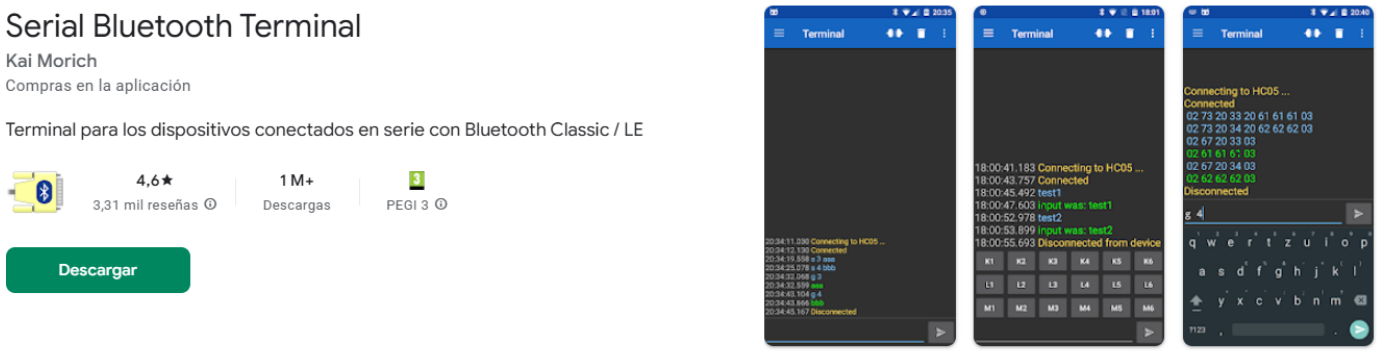
Es un protocolo similar al clásico Bluetooth pero diseñado a consumir menos potencia manteniendo funcionalidad. Su popularidad ha crecido en multitud de dispositivos

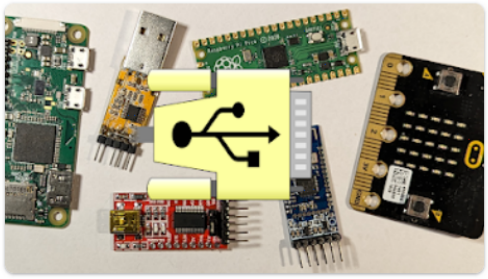
En robótica, el clásico device que utiliza BLE es la **Micro:bit**. Aunque la Micro:bit no tiene Wifi integrada, posee una radiofrecuencia que podemos configurar para Bluetooth (hay que elegir, o utilizar sus comandos de Radio o utilizar comandos de Bluetooth)

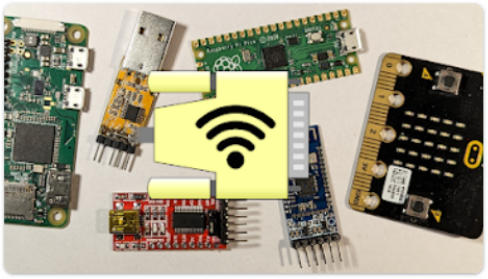
Por eso a la hora de elegir la APP tienes que tener en cuenta:

- Si acepta Bluetooth clásico o **BLE**
- Que la APP acepte **leer** datos desde el robot como **escribir** o enviar

Nosotros hemos elegido uno sencillo que cumple las dos condiciones (hay muchas APPs) Serial Bluetooth Terminal





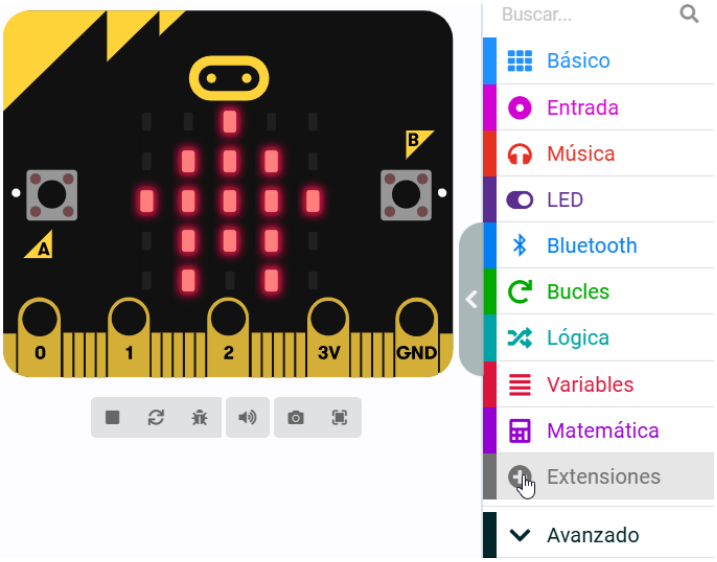


Copyright 2026

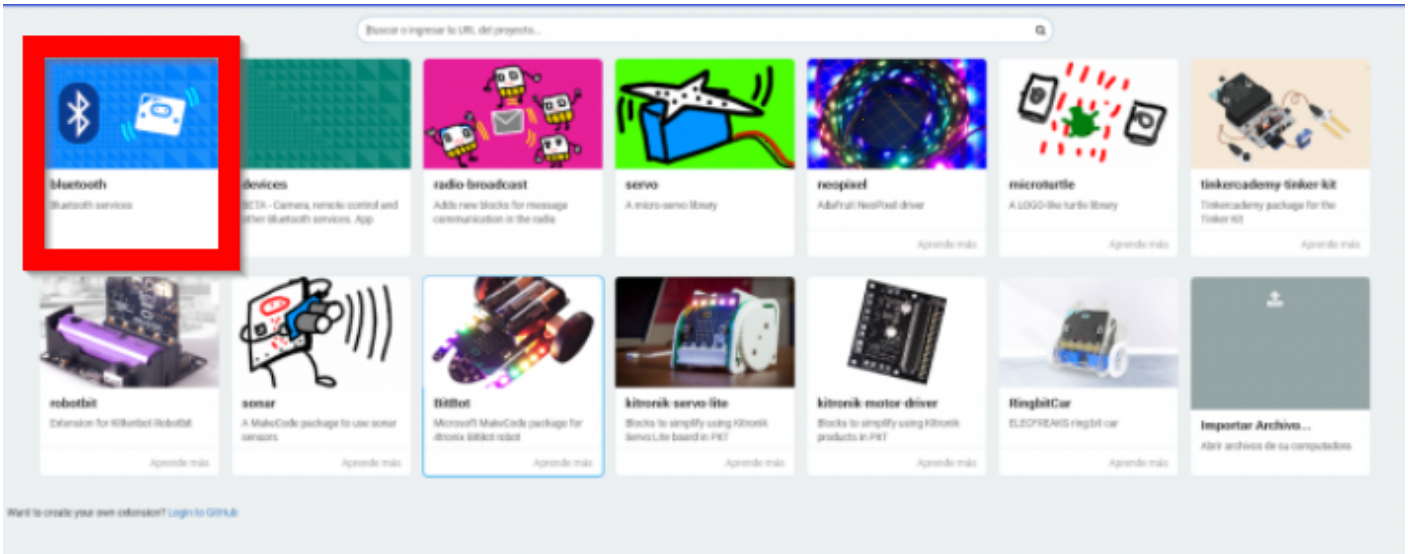
BLUETOOTH extensión en Makecode

En Makecode instalaremos la siguiente extensión

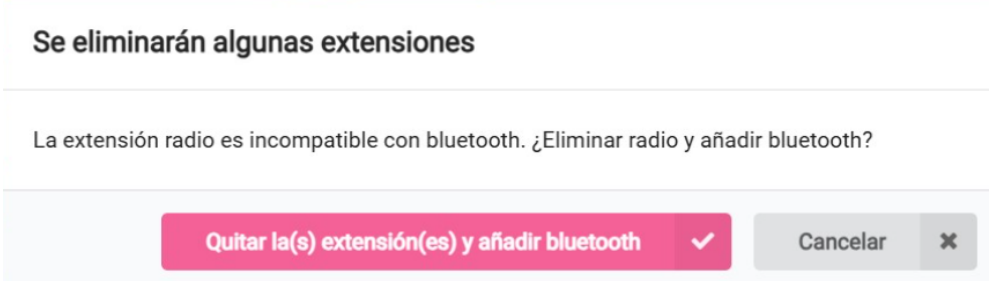
Entramos en **Extensiones**



Buscamos **Bluetooth** y elegimos la esta :

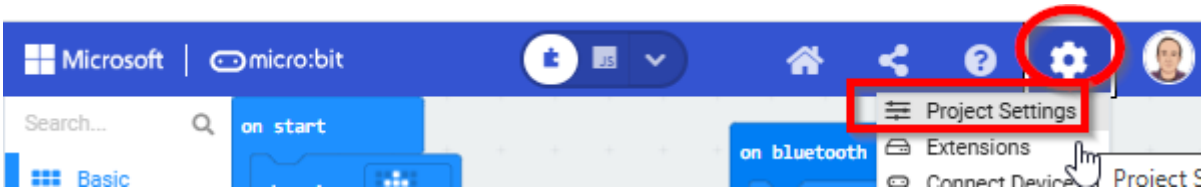


Nos dirá que es incompatible con la radio, y hay que eliminar la radio y poner Bluetotth, aceptamos :



Por si acaso...

En Makecode, si vamos a la rueda dentada - Project settings



Hay que tener que cualquiera se puede conectar via Bluetooth

